

# 26年度一次電気電子問題略解

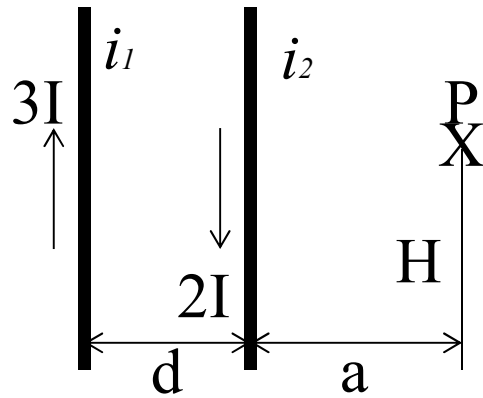
計算問題中心

## 問題分野と正解番号

Ⅲ-1④	二つの電流が作る磁界の合成値が0になる位置を求める
Ⅲ-2④	誘電体に関するガウスの法則
Ⅲ-3②	電磁波に関する記述の正誤
Ⅲ-4④	電気回路と磁気回路に関する記述の正誤
Ⅲ-5③	2電源直流回路の電流
Ⅲ-6⑤	二つのコンデンサを接続したときの静電エネルギーの変化
Ⅲ-7③	所定の電流が流れるようにする回路条件を求める
Ⅲ-8①	等価電源の計算
Ⅲ-9⑤	RC直列回路の過渡現象
Ⅲ-10②	RLC直列回路の過渡現象
Ⅲ-11③	ブリッジ回路の平衡条件
Ⅲ-12④	LC回路のインピーダンス
Ⅲ-13③	短絡容量計算
Ⅲ-14②	発電機脱落時の周波数変化
Ⅲ-15④	誘導電動機の回転数
Ⅲ-16⑤	変圧器の零相インピーダンス
Ⅲ-17②	直流分巻電動機の回転数
Ⅲ-18②	2象限（電流可逆）チョッパ回路穴埋め

Ⅲ-19②	DC-DCコンバーター（昇圧チョッパ）
Ⅲ-20②	伝達関数と単位ステップ入力に対する応答
Ⅲ-21①	自動制御に関する穴埋め
Ⅲ-22③	オペアンプ
Ⅲ-23⑤	理想電流源を持つ回路
Ⅲ-24①	論理回路の出力式
Ⅲ-25②	CMOSが実現する論理回路の論理関数
Ⅲ-26⑤	ハミング符号の応用
Ⅲ-27③	ハフマン符号の応用
Ⅲ-28②	フーリエ変換
Ⅲ-29②	z 変換
Ⅲ-30④	離散フーリエ変換の計算
Ⅲ-31④	インターネット関連穴埋め
Ⅲ-32③	PCMに関する記述
Ⅲ-33①	半導体素子に関する穴埋め
Ⅲ-34④	半導体に関する穴埋め
Ⅲ-35④	情報通信設備の電源の品質向上に関する記述の正誤

Ⅲ-1④



電流  $i$  から  $r$  [m] 離れた場所における磁界を  $h$  とすれば、

$$2\pi rh = i \rightarrow h = \frac{i}{2\pi r}$$

ここでは、

$$0 = \frac{3I}{2\pi(d+a)} - \frac{2I}{2\pi a}$$

$$\frac{3}{d+a} = \frac{2}{a} \rightarrow 2a + 2d = 3a$$

$$a = 2d$$

Ⅲ-2④

$$\int_S E \cdot dS = \frac{1}{\epsilon_0} \int_V (\rho + \rho_p) dV$$

$$\int_S D \cdot dS = \int_V \rho dV$$

Ⅲ-3②

Ⅲ-4④

Ⅲ-5③

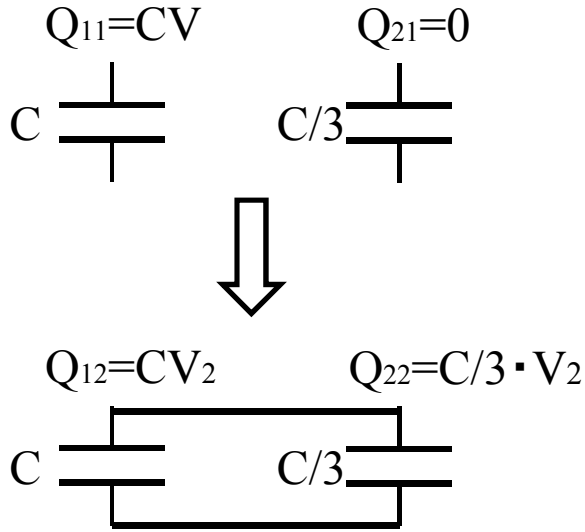
1Vを短絡したとき、

$$i_1 = \frac{7}{1 + \frac{2 \times 3}{2+3}} \times \frac{2}{2+3} = \frac{7 \times 2}{5+6} = \frac{14}{11}$$

7Vを短絡したとき、

$$i_2 = \frac{-1}{3 + \frac{1 \times 2}{1+2}} = \frac{-3}{11}, \quad \text{合計} \frac{11}{11} = 1.0$$

### III-6 ⑤



接続変化の前後で、コンデンサに蓄えられる電荷の総量は不変であることを利用する。

$$Q_{11} = Q_{12} + Q_{22}$$

$$\therefore CV = CV_2 + \frac{C}{3}V_2 = \frac{4C}{3}V_2$$

$$\therefore V_2 = \frac{3}{4}V$$

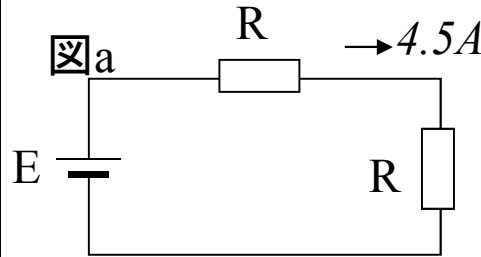
静電エネルギー(単位  $j$ )は、

接続前は、 $\frac{CV^2}{2}$ 、

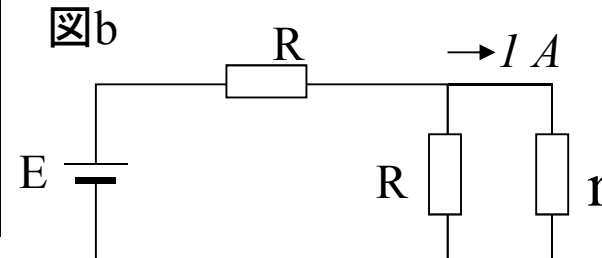
接続後は、

$$\frac{1}{2} \left( \frac{4C}{3} \right) \left( \frac{3}{4}V \right)^2 = \frac{3}{8}CV^2$$

### III-7 ③



理想的な電圧源として内部抵抗が  $0 [\Omega]$  の電源とする。



図aから、

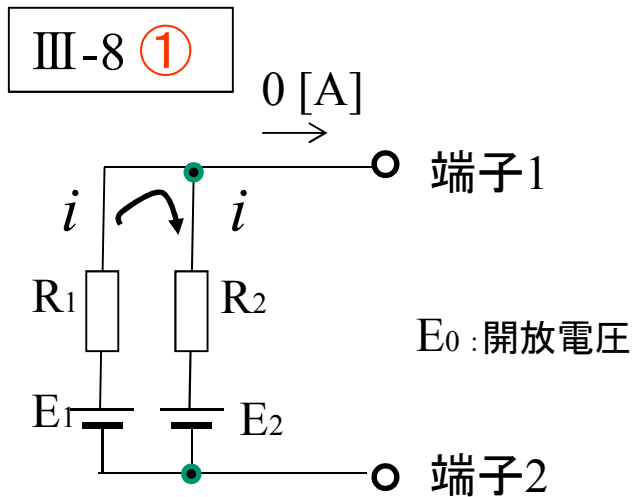
$$E = 4.5 \times 2R = 9R$$

図bから、 $r$ に流れる電流は、

$$\frac{9R}{R + \frac{R \times r}{R+r}} \times \frac{R}{R+r} = 1[A]$$

$$\frac{9R^2}{R(R+r) + Rr} = \frac{9R}{R+2r} = 1$$

$$8R = 2r \rightarrow r = 4R$$



等価内部抵抗  $R_0$  は、 $E_1 = 0, E_2 = 0$  として  
端子1,2から内部を見た値で、

$$R_0 = \frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2}$$

短絡電流  $J_0$  は、 $J_0 = E_0 / R_0$

開放電圧  $E_0$  は開放時に、 $R_1$  と  $R_2$  を環流する  
電流を  $i$  として、

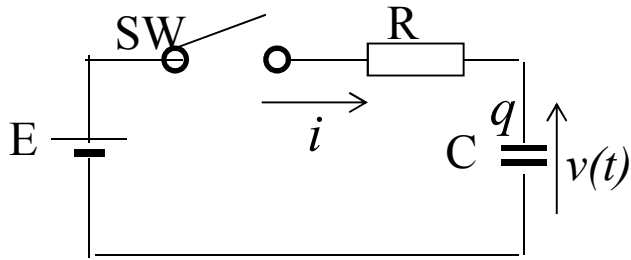
$$E_0 = E_1 - R_1 i = E_2 - R_2 (-i) \text{ から、}$$

$$E_1 - E_2 = (R_1 + R_2) i \rightarrow i = \frac{E_1 - E_2}{R_1 + R_2}$$

$$E_0 = E_1 - R_1 \frac{E_1 - E_2}{R_1 + R_2} = \frac{R_2 E_1 + R_1 E_2}{R_1 + R_2}$$

$$J_0 = E_0 / R_0 = \frac{\frac{R_2 E_1 + R_1 E_2}{R_1 + R_2}}{\frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2}} = \frac{R_2 E_1 + R_1 E_2}{R_1 \times R_2}$$

### Ⅲ-9 ⑤



SW投入後の回路方程式は、

$$E - v(t) = iR,$$

$$v(t) = \frac{q}{C},$$

$$\frac{dq}{dt} = i,$$

$$v(0) = v_0$$

以上から、
$$E - \frac{q}{C} = R \frac{dq}{dt}$$

整理して、

$$\frac{dq}{dt} + \frac{q}{RC} = \frac{E}{R}, \quad i = \frac{dq}{dt}$$

一般解は、
$$\frac{dq}{dt} + \frac{q}{RC} = 0 \rightarrow q = A e^{-\frac{t}{RC}}$$

特別解は、
$$\frac{q}{RC} = \frac{E}{R} \rightarrow q = CE$$

$t = 0$  で  $v = v(0) = v_0, q_0 = Cv_0$

$\therefore A + CE = Cv_0 \rightarrow A = Cv_0 - CE$

$\therefore q = C(v_0 - E)e^{-\frac{t}{RC}} + CE$

$$v(t) = \frac{q}{C} = (v_0 - E)e^{-\frac{t}{RC}} + E$$

ラプラス変換で求めるには、
$$\frac{dq}{dt} + \frac{q}{RC} = \frac{E}{R}$$

$sQ - q(0+) + \frac{Q}{RC} = \frac{E}{sR}$  で、 $q(0+) = Cv_0$ 、

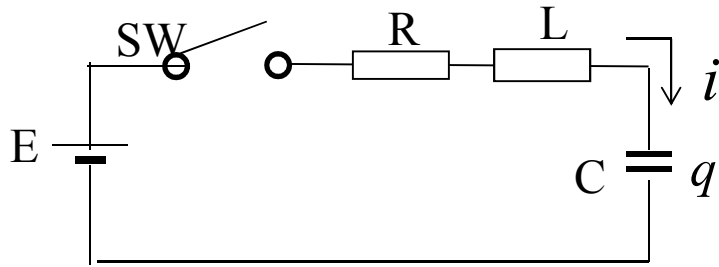
両辺を  $s + 1/RC$  で除し  $V = Q/C$  として整理

すると、
$$V = \frac{Q}{C} = \frac{v_0 - E}{s + \frac{1}{RC}} + \frac{E}{s}$$

逆変換して、

$$v = (v_0 - E)e^{-\frac{t}{RC}} + E$$

### Ⅲ-10 ②



回路方程式は、

$$E = Ri + L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int i dt$$

$$= L \frac{d^2 q}{dt^2} + R \frac{dq}{dt} + \frac{q}{C}$$

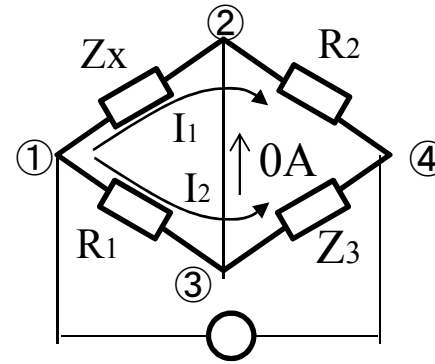
$i(q)$ が振動しない条件は

$$\left( Ls^2 + Rs + \frac{1}{C} \right) = 0 \text{ の解の虚数部が}$$

存在しないこと。それは、根の判別式が負でないことである。

$$\therefore R^2 - 4L/C \geq 0 \rightarrow 4L \leq CR^2$$

### Ⅲ-11 ③



検流計の電流が0であることは検流計の両端の電位が等しいことを意味するので  $Z_x I_1 = R_1 I_2$ ,  $R_2 I_1 = Z_3 I_2$  である。

両辺の比をとり、 $\frac{Z_x}{R_1} = \frac{R_2}{Z_3}$  が成り立つ。

$$\therefore Z_x = R_1 R_2 \left( \frac{1}{R_3} + j\omega C_3 \right)$$

$$= \frac{R_1 R_2}{R_3} + j\omega (R_1 R_2 C_3) = R_x + j\omega L_x$$

$$R_x = \frac{R_1 R_2}{R_3}, L_x = R_1 R_2 C_3$$



### Ⅲ-12④

$$\omega^2 LC = 1 \rightarrow \omega L = \frac{1}{\omega C}$$

$$(ア) j\omega L, (イ) \frac{1}{j\omega C}$$

$$(ウ) j\omega L + \frac{1}{j\omega C} = j\left(\omega L - \frac{1}{\omega C}\right) = 0$$

$$(エ) \frac{1}{\frac{1}{j\omega L} + j\omega C} = \frac{1}{j\omega C(-1+1)} = \infty$$

### Ⅲ-13③

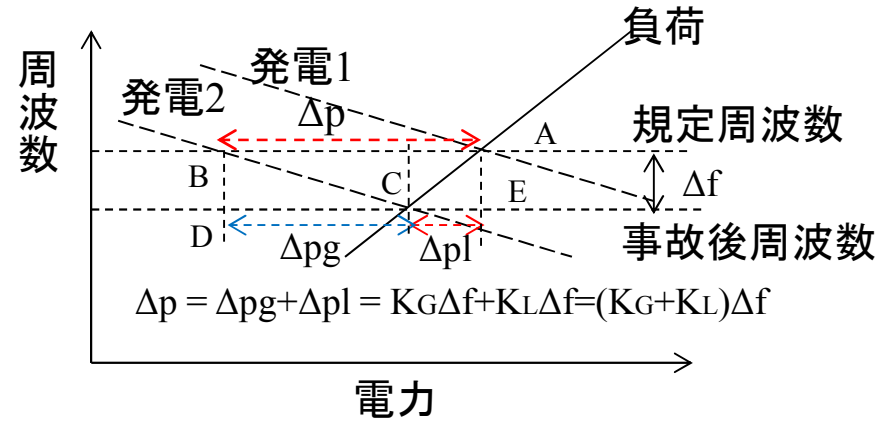
受電点から系統側を見たインピーダンスは、

$$3.0 + j4.0 + j2.0 = 3.0 + j6.0 \text{ [%]}$$

$$\text{短絡容量} = \frac{100}{3.0 + j6.0} \times 10 \text{ [MVA]}$$

$$= \frac{1000}{\sqrt{3.0^2 + 6.0^2}} = 149. \dots \text{ [MVA]}$$

### Ⅲ-14②



図のように、縦軸に周波数、横軸に電力を取ってみると、事故前の運転ポイントはA点で、規定周波数で需要(負荷)と供給(発電1)がバランスしている。発電機が $\Delta p$ だけ脱落すると、供給曲線は、発電1から発電2に移行する。需給ポイントは、負荷と発電2の交点であるC点に移行する。周波数低下を $\Delta f$ 、発電機と負荷の周波数特性を $K_G, K_L$ とすると、負荷変化量 $\Delta pl$ は、

$\Delta pl = K_L \Delta f$ となる。

また、発電機出力の規 定周波  
数からのずれによる変 化量は、

$\Delta pg = K_G \Delta f$ となる。

負荷と併せて、

$$\Delta p = \Delta pg + \Delta pl = (K_G + K_L) \Delta f$$

これから、

$$\begin{aligned} \Delta f &= \frac{\Delta p}{K_G + K_L} \\ &= \frac{100 / 6000 \times 100}{(1.0 + 0.2) / 0.1} \\ &= 0.138 \dots \end{aligned}$$

### III-16⑤

Bは中性点に電流が流れない。

Aは、 $\Delta$ 巻線に循環電流が流れるので、  
一次側は中性線に零相電流が流れる。

### III-15④

出力 $P$ とトルク $T$ の関係は、

$$\begin{aligned} T &= \frac{P}{\omega} = \frac{P}{2\pi n_s} = \frac{P}{2\pi n_0(1-s)} \\ &= \frac{30P}{\pi N_{0m}(1-s)} \end{aligned}$$

$P = 37[kW]$  のとき、

$$T = \frac{37000}{2\pi n_s} = \frac{37000 \times 30}{\pi \times 1500} = 235.5 [Nm]$$

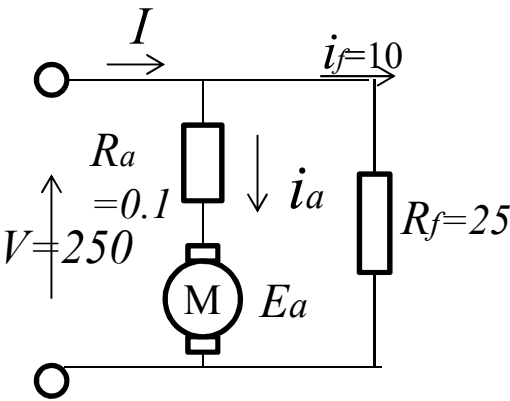
すべり  $s = (1500 - 1425) / 1500 = 0.05$

仮定により、すべりとトルクは比例  
するので、 $132 / 235.5 = s' / 0.05$

$$s' = 0.05 \times 132 / 235.5 = 0.0280$$

$$N' = 1500(1 - 0.0280) = 1458 \text{ min}^{-1}$$

Ⅲ-17 ②



鎖交磁束を $\phi$ とする

$$E_a = V - I_a R_a = K\phi N$$

$I = 11[A], i_a = 1[A]$  のとき、 $N = 1200$

$$E_a = V - i_a R_a = 250 - 1 \times 0.1 = 249.9[V]$$

$$= K\phi \times 1200,$$

$$K\phi = 249.9 / 1200 = 0.20825$$

$$I = 110[A], i_a = 110 - 10 = 100[A]$$

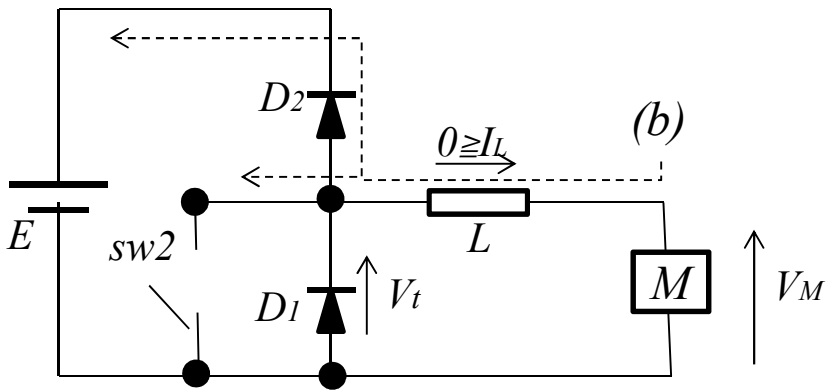
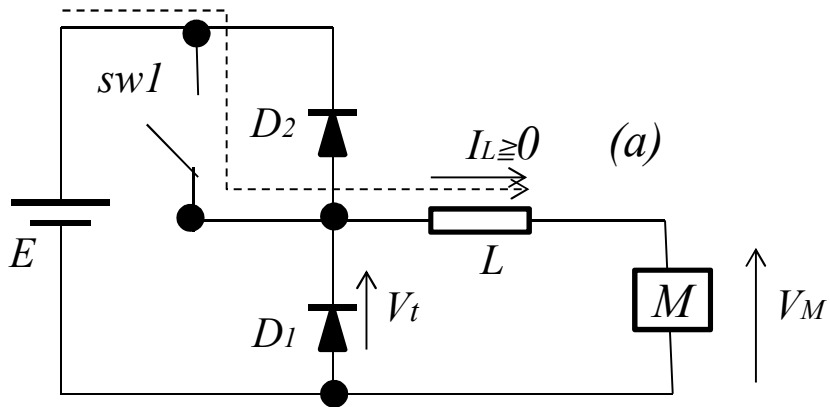
$$E_a = V - i_a R_a = 250 - 100 \times 0.1 = 240[V]$$

$$= K\phi N = 0.20825 N$$

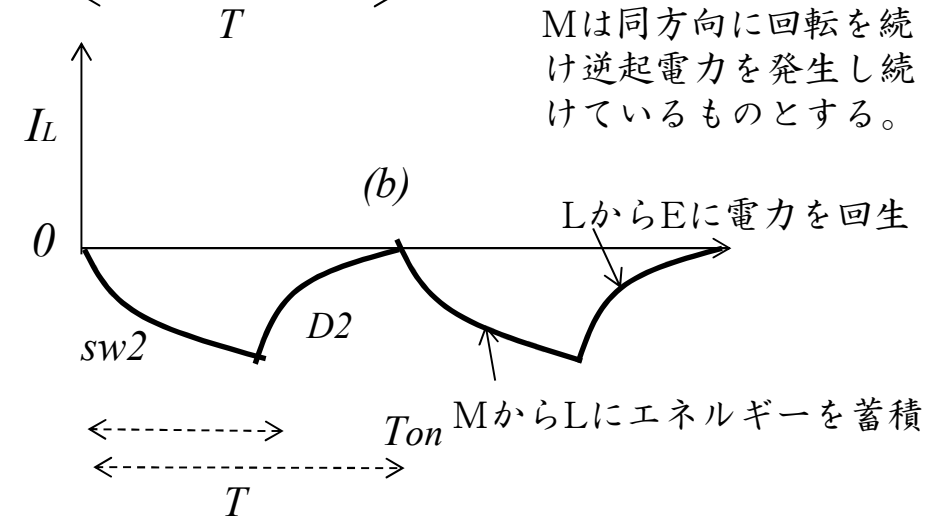
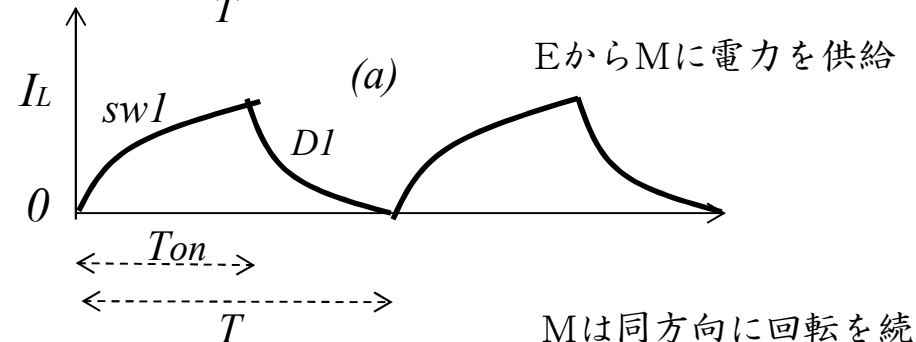
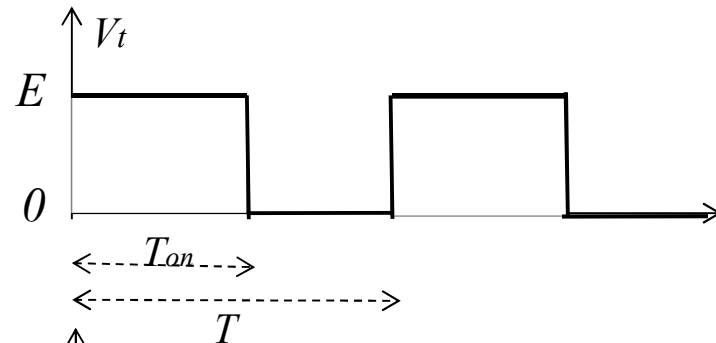
$$N = 240 / 0.20825 = 1152.4[\text{min}^{-1}]$$

正答は②

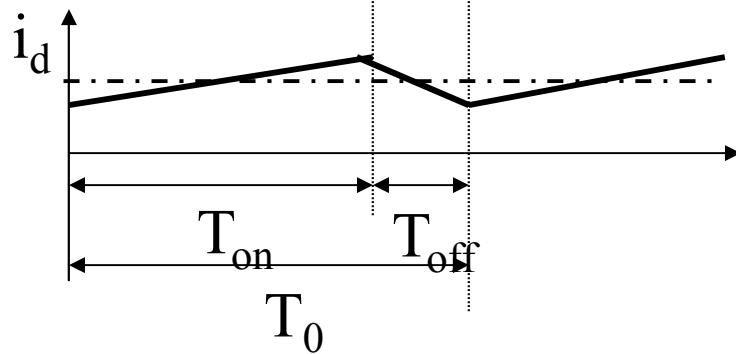
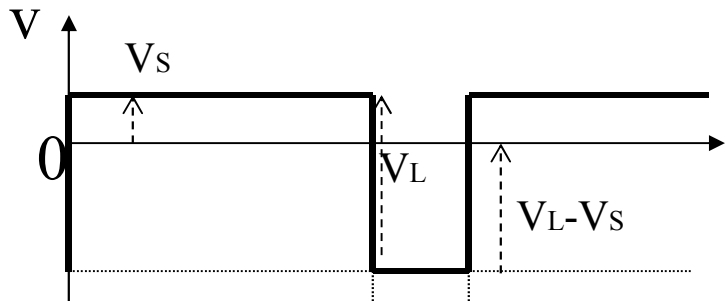
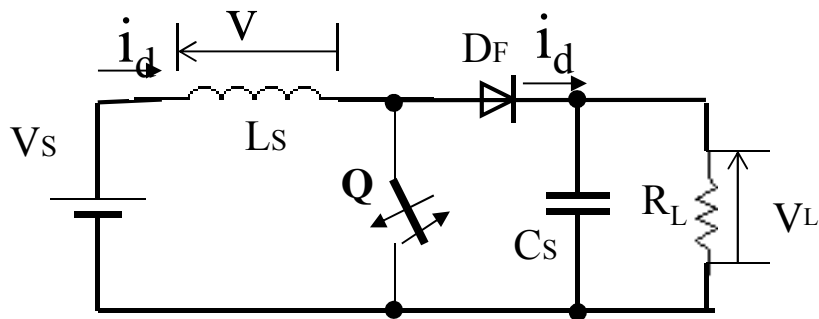
III-18 ②



(a)ではSw1とD1により降圧チョッパー回路を構成し直流機Mに電源から電力を供給する。  
 (b)ではSw2とD2により昇圧チョッパー回路を構成し Sw2が閉のときLに蓄えられたエネルギーをSw2が開のときEに返還 (Mの回生制動) する。



### III-19 ②



$Q$  がオンのとき  $L$  に蓄えられたエネルギー  $V_S i_d T_{ON}$  は、 $Q$  がオフのとき  $(V_L - V_S) i_d T_{OFF}$  として  $C_S, R_L$  に供給される。  
 $C_S$  が十分に大きくかつ定常状態では、 $i_d$  は直線状、さらには一定とみなせる。

$$V_S i_d T_{ON} = (V_L - V_S) i_d T_{OFF}$$

$$V_S (T_{ON} + T_{OFF}) = V_L T_{OFF}$$

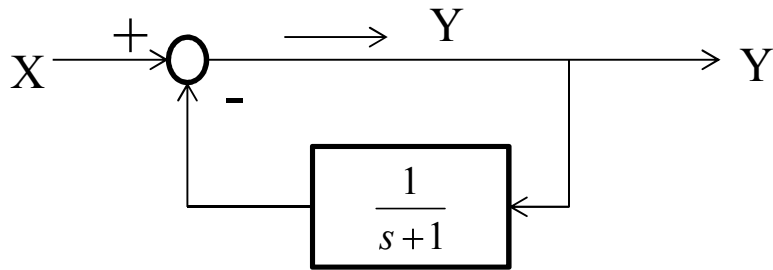
$$\therefore V_L = \frac{T_{on} + T_{off}}{T_{off}} V_S = \frac{T_0}{T_{off}} V_S \text{ となる。}$$

$\frac{T_0}{T_{off}} > 1$  であるから昇圧用となる。

$V$  の平均値が 0 であるとしても、変圧比が求められる。 $V_S T_{ON} + (V_S - V_L) T_{OFF} = 0$

$$\text{から、} V_L = \frac{T_{on} + T_{off}}{T_{off}} V_S = \frac{T_0}{T_{off}} V_S$$

Ⅲ-20 ②



フィードバック点でのバランスから、

$$Y = X - \frac{Y}{s+1}$$

$$Y \left( 1 + \frac{1}{s+1} \right) = X$$

$$\therefore \frac{Y}{X} = \frac{1}{1 + \frac{1}{s+1}} = \frac{s+1}{s+2} (= \text{伝達関数})$$

単位ステップ応答は、単位ステップ関数のラプラス変換  $\frac{1}{s}$  を乗じて、

$$\frac{s+1}{s+2} \frac{1}{s} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s+2} = \frac{(A+B)s + 2A}{s(s+2)}$$

$\therefore A+B=1, 2A=1$  から、

$$A = \frac{1}{2}, B = \frac{1}{2}$$

$$\therefore \frac{s+1}{s+2} \frac{1}{s} = \frac{1}{2} \left( \frac{1}{s} + \frac{1}{s+2} \right)$$

このラプラス逆変換は、

$$\frac{1}{2} (1 + e^{-2t}) \text{ である。}$$

Ⅲ-21 ①

### Ⅲ-22 ③

$$\frac{v_{out}}{v_{in}} = -\frac{z_2}{R_1}, \quad z_2 = \frac{1}{\frac{1}{R_2} + sC} = \frac{R_2}{1 + sCR_2}$$

$$\frac{v_{out}}{v_{in}} = -\frac{R_2/R_1}{1 + sCR_2} = K \frac{1}{1 + s\tau}$$

遮断周波数  $f_c$  は、電圧比が周波数が

0 のときの値( $K$ )の  $\frac{1}{\sqrt{2}}$  以下になる境界

の周波数であり、分母で  $s = j\omega_c$  として、

$$\sqrt{1^2 + \omega_c^2 \tau^2} = \sqrt{2}, \quad \omega_c = 2\pi f_c$$

すなわち、 $\omega_c \tau = 1$  として求められる。

$$f_c = \frac{1}{2\pi\tau} = \frac{1}{2\pi CR_2}$$

$$\lim_{f \rightarrow 0} \frac{v_{out}}{v_{in}} = K = -\frac{R_2}{R_1}$$

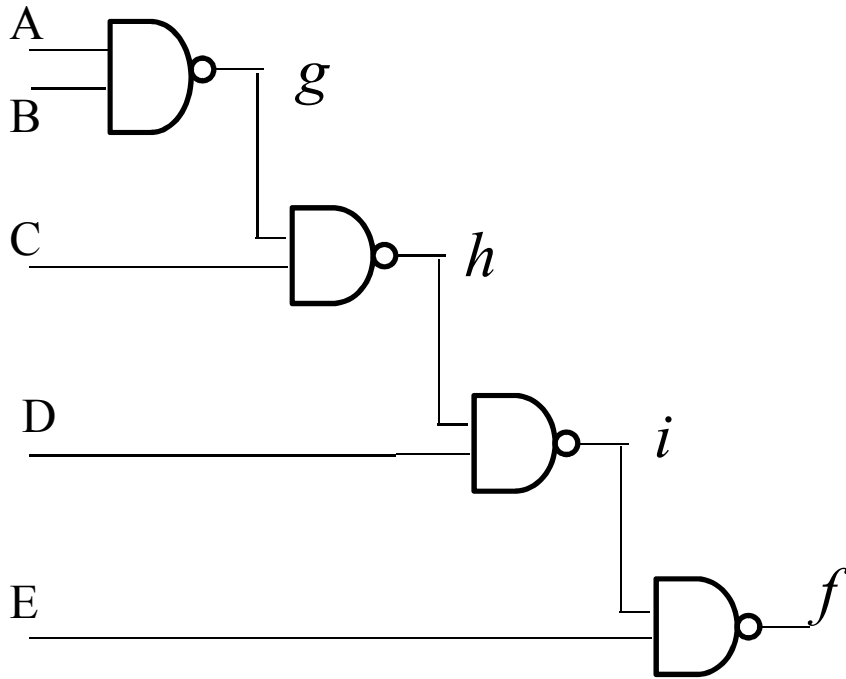
### Ⅲ-23 ⑤

$$v_2 = -g_m v_{gs} \times \frac{1}{\frac{1}{r_g} + \frac{1}{R_L}}$$

$$= -g_m v_{gs} \frac{r_g R_L}{r_g + R_L}$$

$$\frac{v_2}{v_1} = -g_m \frac{r_g R_L}{r_g + R_L}$$

Ⅲ-24 ①



次のように、 $g, h, i$ を定める。

$$g = \text{not}(A \cdot B)$$

$$h = \text{not}(g \cdot C)$$

$$i = \text{not}(h \cdot D)$$

$f$  以下を求めると、

$$\text{not}(\text{not}Z) = Z$$

$$\text{not}X + \text{not}Y = \text{not}(X \cdot Y)$$

を利用して、

$$f = \text{not}(i \cdot E)$$

$$= \text{not}i + \text{not}E$$

$$= h \cdot D + \bar{E}$$

$$= (\text{not}g + \bar{C}) \cdot D + \bar{E}$$

$$= (A \cdot B + \bar{C}) \cdot D + \bar{E}$$

$$= A \cdot B \cdot D + \bar{C} \cdot D + \bar{E}$$



### III-25 ②

図1の上半分は、 $\bar{X} + \bar{Y}$ で、これと同値の $\bar{X} + \bar{Y} = \text{not}(X \cdot Y)$ が  $F(X, Y)$ になっている。

一方、図1の下半分は、 $X \cdot Y$ で、この否定が出力  $F(X, Y)$ になっている。

図2の上半分は、 $\bar{Y} + \bar{Z} \cdot \bar{X} \dots (1)$

である。

下半分は、 $Y \cdot (X + Z)$

$\therefore F(X, Y, Z)$ はこの否定で、

$$\text{not}\{Y \cdot (X + Z)\}$$

$$= \bar{Y} + \text{not}(X + Z)$$

$$= \bar{Y} + \bar{X} \cdot \bar{Z} \dots (2)$$

(1)(2)が一致するのでこれが求める  $F(X, Y, Z)$ である。

### III-26 ⑤

$$y = [1 \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 0 \quad 1]$$

$$c_1 = (x_1 + x_2 + x_3) \bmod 2 = (1 + 1 + 0) \bmod 2 = 0$$

$$c_2 = (x_2 + x_3 + x_4) \bmod 2 = (1 + 0 + 0) \bmod 2 = 1$$

$$c_3 = (x_1 + x_2 + x_4) \bmod 2 = (1 + 1 + 0) \bmod 2 = 0$$

この結果は、 $c_2, c_3$  が誤りになっている。

$c_2, c_3$ だけに共通な  $x_4$ を1に反転すれば、

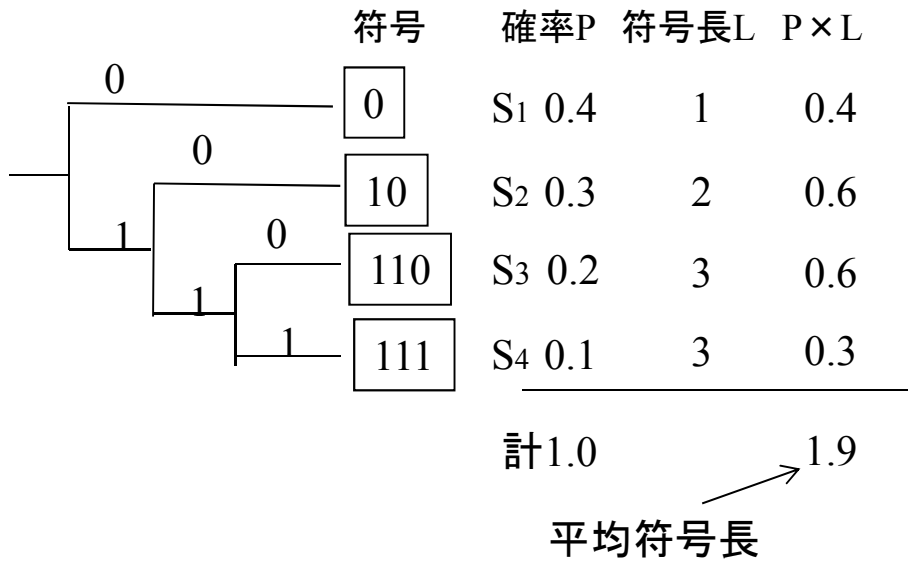
$$y' = [1 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 0 \quad 1]$$

として、 $c_1, c_2, c_3 = 0, 0, 1$ が得られるので

$x_1, x_2, x_3, x_4 = 1, 1, 0, 1$ が正しい。

### III-27 ③

ハフマン符号化は、確率の最も低い二つのシンボルから出発し、確率の大きい方に0を与え、低い方に1を与えて求める。(次ページ参照)



ハフマン符号化は  
出現確率が高いシンボル  
ほど短い符号が割り当て  
られる方法の一つである。

### Ⅲ-28 ②

積分を実行してみると

$$\begin{aligned}
 F(\omega) &= \int_{-T}^T \frac{1}{T} e^{-j\omega t} dt = \left[ \frac{1}{T(-j\omega)} e^{-j\omega t} \right]_{-T}^T \\
 &= \frac{-1}{Tj\omega} \left[ e^{-j\omega T} - e^{j\omega T} \right] \\
 &= \frac{2}{\omega T} \frac{e^{j\omega T} - e^{-j\omega T}}{2j} \\
 &= \frac{2}{\omega T} \sin \omega T
 \end{aligned}$$

Ⅲ-29 ②

$$\begin{aligned}
 F'(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \{f(n-k)\}z^{-n} \\
 &= \left\{ \sum_{n-k=-\infty}^{\infty} f(n-k)z^{-(n-k)} \right\} z^{-k} \\
 &= z^{-k} F(z')
 \end{aligned}$$

$F(z')$ の部分は $F(z)$ と書き直しても同じ\*なので、

$F'(z) = z^{-k} F(z)$ と書ける。

\*  $F'(z)$ で、 $n-k$ の部分を $n'$ と書けば

$$F(z') = \left\{ \sum_{n'=-\infty}^{\infty} f(n')z^{-n'} \right\} = \left\{ \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(n)z^{-n} \right\}$$

Ⅲ-30 ④

Ⅲ-31 ④

Ⅲ-32 ③

Ⅲ-33 ①

Ⅲ-34 ④

Ⅲ-35 ④